PAT-NO:

JP409093302A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 09093302 A

TITLE:

DIGITAL MOBILE RADIO COMMUNICATION SYSTEM

PUBN-DATE:

April 4, 1997

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

HAMAGUCHI, KIYOSHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

YUSEISHO TSUSHIN SOGO KENKYUSHON/A

APPL-NO: JP07269430

APPL-DATE: September 22, 1995

INT-CL (IPC): H04L027/38 , H04B007/26

#### ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To improve transmission quality by using phase fluctuation formation of two consecutive pilot symbols so as to calculate a frequency offset between a transmission carrier and a quasi synchronization detection reference signal of a receiver so as to compensate the offset.

SOLUTION: The number of pilot symbols consisting of known data other than a frame symbol inserted in each frame is increased from one to two and the two pilot symbols are placed adjacent to each other. That is, one frame consists of N-sets of symbols and (N-2)-sets of information symbols are in existence before the pilot symbols. In a signal to be sent, the information symbols are repeated in each frame. Let a phase difference between the adjacent pilot symbols be on then a frequency offset  $\Delta \omega$  is expressed as  $\Delta \omega = A\dot{\nu}e(\rho m)$ . Thus, the frequency offset between a transmission carrier and a reference signal for quasi synchronization detection of a receiver is calculated by using phase fluctuation information of the two consecutive pilot symbols for compensation.

12/3/2008, EAST Version: 2.3.0.3

good Use for 2 MNF Hjectron

### (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平9-93302

(43)公開日 平成9年(1997)4月4日

(51) Int.Cl.<sup>8</sup>

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H04L 27/38

H04B 7/26

F. I

H04L 27/00

H04B 7/26

G N

審査請求 有 請求項の数4 FD (全 7 頁)

(21)出願番号

(22)出願日

特願平7-269430

平成7年(1995)9月22日

(71)出願人 391027413

郵政省通信総合研究所長

東京都小金井市質井北町4丁目2番1号

(72) 発明者 浜口 清

東京都小金井市貫井北町4丁目2番1号

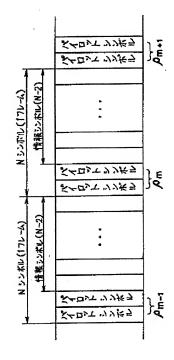
郵政省通信総合研究所内

## (54) 【発明の名称】 ディジタル移動無線通信方式

#### (57)【要約】

【課題】ディジタル移動無線方式において、送受信機間 の周波数オフセットによる影響を軽減させて伝送品質を 高める。

【解決手段】1フレームに2つのパイロットシンボルを設けて、該2つのパイロットシンボルの位相差を複数フレームに亘って加算平均することにより、周波数オフセットの補償値を得て、周波数オフセットを補償する。



1

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】パイロットシンボルにより位相変動補償を おとなうディジタル移動無線通信方式において、1フレ ームに就き連続した2つのパイロットシンボルを設ける と共に、該パイロットシンボルの位相変動情報を用いて 送信搬送波と受信機の準同期検波用基準信号との周波数 オフセット値を算出して補償することを特徴とするディ ジタル移動無線通信方式。

【請求項2】隣接したパイロットシンボルの位相差を各 フレーム毎に求めると共に、複数のフレームに亘って上 10 記位相差の加算平均を算出することにより、周波数オフ セット値の演算をおこなうことを特徴とする請求項1に 記載のディジタル移動無線通信方式。

【請求項3】受信レベルの低いパイロットシンボルを除 いて演算をおこなうことを特徴とする請求項1乃至請求 項2の何れかに記載のディジタル移動無線通信方式。

【請求項4】ディジタル無線通信方式が、多値直交振幅 変調方式であることを特徴とする請求項1乃至請求項3 の何れかに記載のディジタル移動無線通信方式。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、移動局と基地局と の間、または移動局間においてディジタル信号による無 線通信を行うための通信技術に関し、より詳しくは、送 受信機間の周波数オフセットによる影響を軽減して伝送 品質を高め得るディジタル移動無線通信方法に関する。 [0002]

【従来の技術】従来より、陸上移動通信の分野におい て、周波数の有効利用を図るため多値直交振幅変調方式 (以下、多値QAMと略す)の適用が検討されている が、該多値QAMにおける検波方法としては、準同期検 波が一般的であった。との場合、準同期検波において は、送信搬送波と受信機の準同期検波用基準信号との周 波数オフセットが小さいことが必要である。しかし送受 信機の発振器の周波数安定度や精度が十分でない場合、 何らかの処理をしないと準同期検波方法を使用できない という問題があった。

【0003】また、移動通信では、固定局と移動局、あ るいは、移動局同士で送受信をおとなうので、2つの局 が相対的に運動している場合、送信された電波は、ドッ 40 ブラーシフトによって周波数が偏移してしまうために、 送受信機の発振器の精度がいくら良くても、やはり送信 搬送波と受信機の準同期検波用基準信号との間に周波数 オフセット生じてしまうという問題が生じていた。

【0004】そこで、この問題を解決する手段として、 例えばPLL(位相同期ループ)技術を応用した自動周 波数制御回路(AFC)が一般に使用されていた。とこ ろが、最近になって装置の小型化による回路のLSI化 に適するように、ディジタル信号処理方式による周波数 オフセットの補償方法が検討される方向にあるが、ディ 50 レームに亘って上記位相差の加算平均を算出することに

ジタル信号処理によるAFCでは、周波数の引き込み範

囲が狭いため、適用範囲がフェージング変動の小さい室 内等に限定されてしまうという問題があった。

【0005】この問題を解決するものとして、特開平1 -196924号公報(以下、文献1と略す)に記載さ れている技術が提案されている。 これは、図6に示すよ うなフレーム構成からなる信号の多値QAMの電波を送 信機から送信し、受信機において上記電波信号を受信し て、準同期検波して受信ベースバンド信号を得て、該受 信ベースバンド信号から既知のデータからなるパイロッ トシンボルを検出するものである。

【0006】ここで、図5に、複素平面上におけるパイ ロットシンボルの位相の時間的変化を示す。図5 におい ては、時刻 t=mNT (mは自然数、Nはバイロットシ ンボルの挿入間隔、丁はシンボル周期) において、1つ 前のパイロットシンボルからの位相変化量をαmとする と、周波数オフセットがある場合、各パイロットシンボ ル (PO、P1、P2、…、Pm-1、Pm、Pm+ 1、…)は、周波数オフセット量に比例した回転量で複 20 素平面上を一定方向に回転する。従って、この回転量を 観測し、との位相回転に見合った分だけ、受信ベースバ ンド信号の位相を逆方向に回転させることにより、周波 数オフセットの補償をおこなうものである。

#### [0007]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、この方 法では、補償可能な周波数オフセット量は、|αm|<π である場合に限られてしまう。これは | \am | ≥ \pi である ときは、受信機において位相回転が正方向であるか負方 向であるかを識別できないからである。この欠点を補う 30 ための方法として、パイロットシンボルの挿入間隔Nを 小さくすれば良いが、フレーム効率が低下するために、 単位時間に伝送できる情報量が小さくなるという問題を 有していた。また、周波数オフセット量の計算が複雑で あるため、回路のLSI化が難しく、且つパイロットシ ンボルのサンプリング数が多くなるので、多くのフレー ムのデータを記憶する必要があり、この為、メモリーの 容量が増大し、装置の形状も大きくならざるをえなかっ

[0008]

【課題を解決するための手段】本発明は上記に鑑み提案 されたもので、パイロットシンボルにより位相変動補償 をおこなうディジタル移動無線通信方式において、1フ レームに就き連続した2つのパイロットシンボルを設け ると共に、該パイロットシンボルの位相変動情報を用い て送信搬送波と受信機の準同期検波用基準信号との周波 数オフセット値を算出して補償することを特徴とするも のである。

【0009】本発明は、また、隣接したパイロットシン ボルの位相差を各フレーム毎に求めると共に、複数のフ

3

より周波数オフセット値の演算をおこなうことを特徴と するものである。

【0010】本発明は、更に、受信レベルの低いパイロットシンボルを除いて演算をおこなうことを特徴とするものである。

### [0011]

【発明の実施の形態】図1に本発明の一実施例に用いられる多値QAMの一種である16QAMの信号空間ダイヤグラム(複素ベースバンド信号の信号点を複素平面上に表したもの)を示す。この図からも分かるとおり、1 106QAM等の多値QAMは、単位時間当たりの情報の伝送量が非常に大きい反面、フェージング等の伝送路歪による位相の変動の影響を受けやすい。このため、通常はマイクロ波回線等のように、伝送路変動の非常に緩やかな伝送路で利用されているにすぎない。

【0012】そとで、本発明においては、フレーム毎に 挿入していたフレームシンボル以外の既知のデータから なるパイロットシンボルの数を従来の1つから2つに増 やすと共に、隣接して設けることで、演算を容易にする と共に、サンブリングするパイロットシンボルの数(∞ 20 フレーム数)が少なくて済むようにしたものである。

【0013】 このような、本発明における伝送される信号のフレーム構成を図2に示す。図において、1フレームはN個のシンボルから構成されており、フレームの先頭にパイロットシンボルが2つ挿入されており、その後に(N-2)個の情報シンボルが続いている。伝送される信号では、これが各フレーム毎に繰り返されている。【0014】ここで、隣接したパイロットシンボル同士

の位相差 $e_{\rho}$ m としたとき、周波数オフセット量 $\Delta \omega$ は、下記に示す数式となることに着目した。

[0015]

【数1】Δω=Ave(ρm)

【0016】但し、Ave(・)とは加算平均演算である。平均演算する区間は、雑音による影響を除外できるだけの範囲でよく、十数個のpmの平均でよいことが計算機シミュレーションで明らかとなっている。これは、パイロットシンボルが最大振幅をとるように定められたシンボルであるために、雑音による影響を受けにくいことによる。

【0017】しかし、陸上移動通信においては、フェー 40 ジング変動があるために受信信号が雑音レベルにまで落ち込むことがある。従って、受信レベルの低いパイロットシンボルに関する p m は、平均操作から除くものとする。

【0018】 この際、フレーム効率については、パイロットシンボルを挿入したことにより低下するものの、その低下量は無視できる程度である。例えば、Nを16とすると、パイロットシンボルを増やしたことによるフレーム効率の低下は下記に示す数式より、0,58dBに過ぎないことが分かる。

[0019]

【数2】 $Ef = 10\log((N-2)/N)$ 

【0020】また、挿入したパイロットシンボルを隣り合わせていることにより、パイロットシンボル間の位相回転が±π以内であればオフセット補償が可能となる。これは、文献1の方法と比較して、N倍までの周波数オフセットに耐えることを意味している。

【0021】次に、本発明の一実施例におけるオフセット周波数補償回路のブロック図を図3に示す。図において、入力1は、文献1の第4図における同期検波部14の出力信号u(t)に相当する。また、クロック発生器2及びフレーム同期検出器3は、それぞれ文献1におけるクロック発生部15及びフレーム検出部16に相当する

【0022】すなわち、例えば本実施例のオフセット周波数補償回路を文献1の第4図の回路に挿入する場合は、上記オフセット周波数補償回路を文献1の第4図の同期検波部14と伝送路歪補償部18の間に位置させ、上記移相器4の出力信号5を上記u(t)の代わりに伝送路歪補償部18に入力させることにより、伝送路歪の除去をより確実なものとすることができる。当然のことながら、本実施例と文献1の第4図の回路で重複する構成(クロック発生器2及びフレーム同期検出器3)を共通化して、1つのLS1内に納めることができる。

【0023】また、本実施例において、6はタイミング信号発生器であり、上記クロック発生器2及びフレーム同期検出器3の出力信号に基づいて、図2における2つのパイロットシンボルを取り込むようにアナログスイッチ7の制御信号を発生させるものである。また、タイミング信号発生器6は、後述する累積加算器14において加算を実行するタイミング信号も出力している。

【0024】上記アナログスイッチ7及びアナログデータ記憶手段8によって構成されたサンブル・アンド・ホールド回路に取り込まれた2つのバイロットシンボルは、それぞれ位相差検出器9によって、2つのバイロットシンボルの位相差ρmに相当するデジタル信号10が出力される。また、2つのバイロットシンボルを、それぞれ波高値比較器11a、11bが所定の波高値以上であるかを比較して、所定の波高値以上であれば、"H"レベルの信号を出力し、所定の波高値未満であれば、"L"レベルの信号を出力する。そして、波高値比較器11a、11bの出力信号をANDゲート12で論理積を12

【0025】との際、上記論理積の結果が"H"レベルであれば、2つのパイロットシンボルはどちらも所定の波高値以上であるととになり、スイッチ13をONにして、累積加算器14の値に上記デジタル信号10を加算する。一方、上記論理積の結果が"L"レベルであれば、2つのパイロットシンボルの少なくともどちらか一方が所定の波高値に達していないことになり、スイッチ

13をOFFにして、累積加算器14の値に"0"を加算する。また、論理積の結果が"H"レベルである場合、波形成形器15でバルス波形に成形された後、カウンター16でその数を計数する。

【0026】尚、この実施例では、スイッチ13は具体的には上記デジタル信号10のビット数に対応した複数の2入力ANDゲートで構成されており、一方の入力端子に上記ANDゲート12の出力信号が入力され、且つ他方の入力端子に上記ディジタル信号の各ビットが入力するものである。

【0027】その結果、上記したタイミング信号に基づいて、累積加算器 14は、2つのパイロットシンボルがどちらも所定の波高値以上である場合にのみ、位相差  $\rho$  mに相当する値を加算していくと共に、カウンター 16 にその回数が計数され、所定のフレーム数(この実施例では、16 フレーム)が経過すると、フレーム同期信号を計数する 16 進リングカウンター 18 の出力バルス信号の立上りのタイミングで、除算器 17 は累積加算器 14 の累積加算値及びカウンター 16 で計数した数値を取り込んで除算をおこなう。そして、この除算結果が上記 16 との限数オフセット量 14 のに相当する値となる。

【0028】また、累積加算器14及びカウンター16は、上記16進リングカウンター18の出力パルス信号の立ち下がりのタイミングで初期化される。尚、本実施例では、16フレーム分のパイロットシンボルのサンプリングをおこなうので、リングカウンター18を16進としたが、サンプリングするフレーム数によって、リングカウンター18の構成は当然変わるものとする。

【0029】上記周波数オフセット量△ωが求められたので、入力1の信号を△ωの逆方向に位相を回転すれば、周波数オフセットは除去されたことになる。そこで、移相器4を用いて、周波数オフセット量△ωに相当する値だけ逆方向に位相を回転する。尚、△ωを算出するために、この実施例では、16フレーム分の時間を要している。このため、入力1の信号をディレイライン19を用いてクロック信号に基づき16フレーム分の時間だけ入力1の信号を遅延させた後に移相器4に入力する。そして、該移相器4により逆方向に位相が回転され周波数オフセットが除去された出力信号5を得るものである

【0030】次に、文献1と本発明による周波数オフセットの補償範囲の比較を、図4に示す。図中、Convent.は文献1によるものであり、Proposed1及びProposed2は本発明によるものである。但し、Proposed1は、平均値を計算する際、受信レベルの小さい信号に対する検出値を平均操作に反映させた場合、Proposed2は、平均値を計算する際、受信レベルの小さい信号に対する検出値を平均操作に反映させない場合である。

【0031】上記結果からも分かるとおり、位相回転の 平均値を計算する際、受信レベルの小さい信号に対する 50 検出値を平均操作に反映させないことが、周波数オフセットの小さい場合の特性の改善に有効である。更に、上述したように、文献1の第4図の回路に本発明の図3の回路を付加することにとって、より一層周波数オフセットの特性を改善することができる。

【0032】以上本発明を実施例に基づいて説明したが、本発明は上記した実施例に限定されるものではなく、特許請求の範囲に記載した構成を変更しない限りどのようにでも実施できる。例えば、本実施例では、16 QAM等の多値QAMについて言及したが、デジタルFM変調等といった他の変調方式に就いても、本発明のディジタル移動無線通信方式は有効に作用する。

#### [0033]

【発明の効果】本発明のディジタル移動無線通信方式によれば、周波数オフセット検出機能を付加したことにより、位相変動補償機能が格段に向上し、受信状態を常に良好に保つことができると共に、ディジタル信号処理により周波数オフセットを補償できるので、回路のLSI化が可能になり、装置の小型化が容易になる等、優れた効果を奏する。

# 【図面の簡単な説明】

【図1】16QAMの信号空間ダイヤグラムを示す概念 図である。

【図2】本発明における伝送される信号のフレームの構成図である。

【図3】本発明の一実施例におけるオフセット周波数補 償回路のブロック図である。

【図4】本発明による周波数オフセットの補償範囲の比較を示す概念図である。

0 【図5】複素平面上におけるバイロットシンボルの位相の時間的変化を示す概念図である。

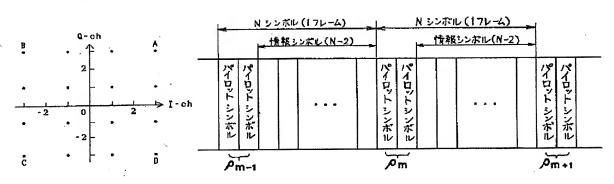
### 【符号の説明】

2	クロック発生器
3	フレーム同期検出器
4	移相器
5	出力
6	タイミング信号発生器
7	アナログスイッチ
8	アナログデータ記憶手段
9	位相差検出器
1 0	デジタル信号
11a,	1 l b 波高値比較器
1 2	ANDゲート
1 3	スイッチ
1 4	累積加算器
1 5	波形成形器
16	カウンター
1 7	除算器
18	16進リングカウンター

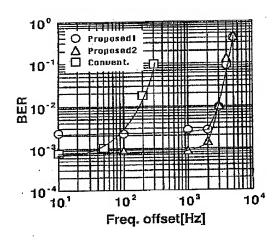
入力

【図2】

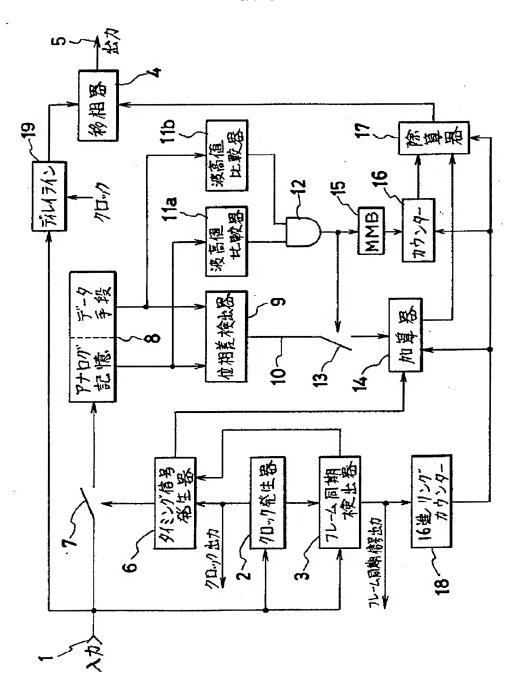
[図1]



【図4】



[図3]



【図5】

